

Zápisnica č.12	DreamTeam	4.03.09
Čas:	19:00 – 20:00	
Prítomní:	Ing. Ivan Kapustík Bc. Juraj Belluš Bc. Viliam Ganz Bc. Marek Mardiak	
Zapisovateľ:	Marek Mardiak	
Téma:	Kontrola pohybov	

Priebeh

1. Stretnutie otvoril Juraj Belluš, ktorý zrekapituloval predchádzajúcu zápisnicu. Viliam Ganz informoval o dôvode neprítomnosti dvoch členov, Lukáša Beleša(nachádzal sa mimo územia SR) a Tomáša Bartaloša(pretrvávajúce zdravotné problémy zo zlomenou rukou). Dôvod neprítomnosti Tomáša Backstubera nebol známy.
2. Marek Mardiak spolu s Viliamom Ganzom otvorili diskusiu ohľadom stretnutia dňa 2.3.09, kde sa rozoberal doterajší stav návrhu a kompatibilita integrácie. Na stretnutí sa ujasnili hlavné sporné body ohľadom integrácie a postupu budúcej implementácie návrhov jednotlivých členov tímu. Tím sa rozdelil na dve skupiny, prvá v zložení J. Beleš, T. Backstuber, V. Ganz bude pracovať na návrhu pohybov, ich experimentálnom ošetrovaní, rozpracovaní jednotlivých fáz, ako aj modulmi zodpovednými za ich riadenie. Druhá v zložení J. Belluš, T. Bartaloš a Marek Mardiak bude pracovať na moduloch riadenia pohybov robota, moduloch spätnej väzby a spracovania hernej situácie robotom. Ing. Kapustík vyjadril žiadosť o formálny výstup z daného stretnutia, do budúceho týždňa by sa mal spolu s plánom na letný semester objaviť na stránke tímu.
3. Ing. Kapustík informoval o vhodnosti pozrieť prácu zahraničného tímu NimbRo, ktorý sa podrobnejšie zaoberal fázovaním pohybov robota(neskôr zaslal tímu aj web. link o problematike). Prebehla stručnejšia diskusia o vhodnosti naklonení robota pri rôznych pohyboch.
4. Nasledovala rozprava o návrhu Viliama Ganz, ktorý prezentoval modul pre automatické určovanie nastavenia efektorov vo fázach robota. Bol návrh využitia neurónovej siete, Ing. Kapustík a Marek Mardiak sa vyjadrili negatívne k tomuto postupu, vyvstala nutná potreba mať manuálne statické nastavenia minimálne kvôli porovnávaní progresu. Viliam Ganz rozoberal problém pri propagácii chyby perceptorov a samotného nastavenia kĺbov ak sa použije statický prístup fázovania. Marek Mardiak obhajoval statický prístup ku fázovaniu na základe experimentálne určenej tabuľky, rozobral aj problém propagácie chyby, ktorý sa po spoločnom konsenze považoval za riešený v kompetencií vhodných kontrolných hraníc nastavenia efektorov aj pri statickom fázovaní cez tabuľku. V závere diskusie Ing. Kapustík obhajoval skôr jednoduchší prístup, v prípade úspechov by sme mohli pristúpiť na dynamické fázovanie, čo však označil za dlhodobejšiu prácu, ktorá sa zrejme v rámci nášho časového rozpočtu nestihne.
5. V závere stretnutia sa rozoberal pokrok Juraja Belluša pri určovaní herných stavov robota. J. Belluš prezentoval svoj postup určovania voľnej pohybovej, eventuálne streleckej dráhy robota. Mal problém so správnym interpretovaním súradníc, ktoré vracia server o hráčovi a relatívnej polohe ostatných objektov na ihrisku vzhľadom ku nemu. Ing. Kapustík navrhol kontaktovať M. Buchtu a vyriešiť problém. V závere Ing. Kapustík navrhol preštudovanie stránky ku predmetu umelá inteligencia, ktorá obdobný problém súradníc riešila v jednom

zo svojich zadaní, resp. prednášok.

Úlohy z minulých stretnutí

ID	Riešiteľ	Popis	Dátum zadania	Termín	Stav
11.1	Všetci	Plány jednotlivcov	25.02.09	04.03.09	prebieha
11.2	Všetci	Celkový plán	25.02.09	04.03.09	prebieha

Úlohy

ID	Riešiteľ	Popis	Dátum zadania	Termín
12.1	Ganz	Aktualizácia webu (umiestniť plán na LS a dokument zo stretnutia)	4.03.09	11.03.09
12.2	Belluš	Vyriešiť problém súradníc s K. Buchtom	4.03.09	11.03.09